



- 21 Aktenzeichen: 100 10 707.9-32
22 Anmeldetag: 4. 3. 2000
43 Offenlegungstag: 13. 9. 2001
45 Veröffentlichungstag
der Patenterteilung: 10. 1. 2002

Innerhalb von 3 Monaten nach Veröffentlichung der Erteilung kann Einspruch erhoben werden

13 Patentinhaber:

Philips Corporate Intellectual Property GmbH,
22335 Hamburg, DE

72 Erfinder:

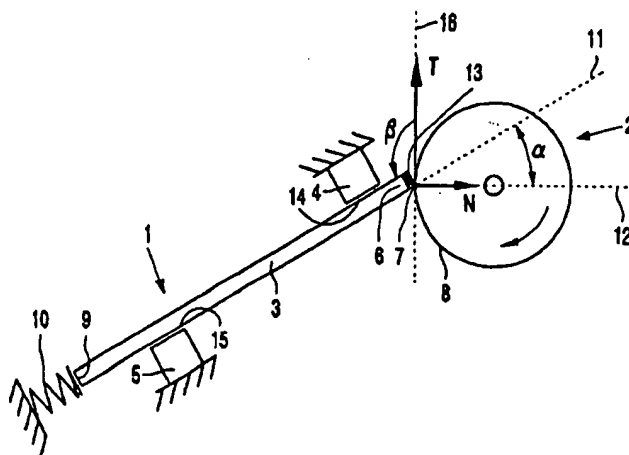
Diefenbach, Gerhard, 52080 Aachen, DE;
Reichinger, Christian, Dr.-Ing., 52477 Alsdorf, DE

56 Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
gezogene Druckschriften:

DE 198 17 038 A1
US 58 77 579
US 40 19 073
EP 013 13 130 A2

54 Piezoelektrischer Aktuator

- 57 Piezoelektrischer Aktuator (1) zum Antrieb eines beweglichen Teils (2) mit einem länglichen piezoelektrischen Resonator (3), welcher dazu vorgesehen ist, Longitudinalschwingungen auszuführen, und auf welchen ein elastisches Mittel (10) einwirkt, dadurch gekennzeichnet, dass sich das elastische Mittel (10) hauptsächlich in Längsrichtung auf den piezoelektrischen Resonator (3) abstützt und dazu vorgesehen ist, eine Kraft auf den Resonator (3) in Richtung auf das bewegliche Teil (2) auszuüben, wobei die Resonanzfrequenz des elastischen Mittels (10) viel kleiner als die Resonanzfrequenz des piezoelektrischen Resonators (3) ist, und dass der piezoelektrische Resonator (3) senkrecht zu seiner Längsrichtung (11) von wenigstens einem Führungselement (4, 5) geführt wird.



Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft einen piezoelektrischen Aktuator zum Antrieb eines beweglichen Teils mit einem länglichen piezoelektrischen Resonator, welcher dazu vorgesehen ist, Longitudinalschwingungen auszuführen und auf welchen elastische Mittel einwirken.

[0002] Der Einsatz piezoelektrischer Antriebe in kleinen Elektrogeräten gewinnt immer mehr an Bedeutung, da diese Antriebsform sehr robust, kompakt und flexibel einsetzbar ist. Ein solcher piezoelektrischer Antrieb ist in der Schrift US 4,019,073 dargestellt. Es handelt sich dabei um einen longitudinalschwingenden piezoelektrischen Resonator, der eine Welle antreibt. Weiterhin ist das der Welle zugewandte Ende des piezoelektrischen Resonators an einer Feder befestigt, wobei die Feder eine Kraft senkrecht auf den Rotor ausübt und diesen gegen die Welle gedrückt. Durch diese wird der Wirkungsgrad nachteilig beeinflusst.

[0003] Aus der Schrift DE 198 17 038 A1 ist ein Piezomotor mit einem quaderförmigen Piezoelement bekannt, welches einen drehbaren Gegenstand antreibt. Das Piezoelement schwingt in longitudinaler Richtung, ist vorspannungsfrei eingespannt und seitlich durch steife Führungselemente geführt. Als Vorspannelement wird eine Feder benutzt, welche in longitudinaler Richtung eine Kraft auf das Piezoelement ausübt. Durch die Kombination longitudinaler Schwingungen mit transversalen Schwingungen führt ein Stoßel an der Spitze des Piezoelements elliptische Bewegungen aus und ermöglicht so Drehbewegungen des anzutreibenden Gegenstands.

[0004] Einen weiteren piezoelektrischen Antrieb offenbart die Schrift US 5,877,579. Hier treibt ein dünnes, rechteckiges Piezoelement mit mehreren Elektroden ein bewegliches Teil an. Das Piezoelement ist dabei auf einer Seite durch feste Führungselemente und auf der gegenüberliegenden Seite durch federnde Führungselemente gelagert. Gegen das bewegliche Teil wird das Piezoelement durch eine weitere Feder vorgespannt. Diese Feder und die federnden Führungselemente weisen eine Resonanzfrequenz auf, welche sich signifikant von der Resonanzfrequenz des Piezoelements unterscheidet.

[0005] Es ist die Aufgabe der vorliegenden Erfindung, einen piezoelektrischen Aktuator mit hohem Wirkungsgrad zu schaffen.

[0006] Die Aufgabe wird erfindungsgemäß dadurch gelöst, dass mindestens ein piezoelektrischer Resonator und ein Federmittel, welches eine Kraft auf den piezoelektrischen Resonator zumindest in Richtung seiner Longitudinalschwingungen ausübt, so angeordnet sind, dass sich das Federmittel auf den piezoelektrischen Resonator abstützt, wobei die Resonanzfrequenz des Federmittels viel kleiner als die Resonanzfrequenz des piezoelektrischen Resonators ist.

[0007] Diese Lösung bietet den großen Vorteil, dass der piezoelektrische Resonator in longitudinaler Schwingungsrichtung ohne große Widerstände zu überwinden schwingen kann. Wenn sich der Resonator ausdehnt, übt er eine Kraft auf das bewegliche Teil aus, wodurch das bewegliche Teil in Bewegung versetzt wird. Diese Kraft kann nur ausgeübt werden, wenn sie eine Gegenkraft erfährt. Diese Gegenkraft bringt das elastische Mittel auf. Wenn sich der Resonator zusammenzieht, muss die Gegenkraft des elastischen Mittels so gering wie möglich sein. Dies ist dadurch möglich, dass piezoelektrischer Resonator und elastisches Mittel nicht aneinander befestigt sind, sondern sich nur aufeinander abstützen und durch die unterschiedlichen Resonanzfrequenzen von piezoelektrischem Resonator und Federmittel auch den Kontakt zueinander verlieren können. Je ungehinderter ein

piezoelektrischer Resonator schwingen kann, desto höher fällt sein Wirkungsgrad aus. Im Gegensatz dazu muss der piezoelektrische Resonator nach US 4,019,073 einen Teil der zugeführten elektrischen Energie dazu aufwenden, Reibungswiderstände zu überwinden und das Federmittel zu spannen.

[0008] In der Ausgestaltung nach Anspruch 2 treibt der piezoelektrische Resonator einen Rotor an. Um den Wirkungsgrad weiter zu steigern, ist es wichtig, den optimalen Winkel zwischen piezoelektrischem Resonator und dem Rotor zu finden. Dieser Winkel ist unter anderem abhängig von der Materialbeschaffenheit von Resonator und Rotor und dem davon abhängigen Reibungskoeffizienten. Mittels dieses Koeffizienten lässt sich der optimale Winkel berechnen und einstellen.

[0009] Die Ausgestaltung nach Anspruch 3 bietet den Vorteil, dass der piezoelektrische Resonator an seinem dem Rotor zugewandten Ende dem Rotor nicht ausweichen kann. So wird ein Wegdrehen des Resonators vom Rotor zuverlässig verhindert.

[0010] In der Ausgestaltung nach Anspruch 4 wird das Problem berücksichtigt, dass sich durch die Reibung zwischen piezoelektrischem Resonator und den Führungselementen und die Andruckkraft des Resonators auf den Rotor der Winkel mit der Zeit vergrößert, da durch Abnutzungerscheinungen ein Materialabtrag stattfindet. Um diesem vorzubeugen, wird der Winkel ein wenig kleiner gewählt als berechnet, womit der im Betrieb erfolgenden Winkelvergrößerung Rechnung getragen ist.

[0011] Die Ausgestaltung nach Anspruch 5 verbessert die Kraftübertragung des piezoelektrischen Resonators. Damit der Wirkungsgrad erhöht wird, ist es von Vorteil, ein hartes Material am dem Rotor zugewandten Ende des piezoelektrischen Resonators aufzubringen. Dieses Material ist abnutzungsbeständig und stellt gleichzeitig den für eine gute Kraftübertragung zwischen Resonator und Rotor notwendigen hohen Reibungskoeffizienten sicher.

[0012] Der Mehrschichtresonator nach Anspruch 6 lässt sich mit deutlich geringeren Spannungen betreiben als ein herkömmlicher Einschichtresonator. Dies senkt den Energieverbrauch.

[0013] Die Ausgestaltung nach Anspruch 7 sorgt dafür, dass weniger Energie über die Kontaktstellen zwischen Resonator und Führungselementen normal zum Resonator in die Führungselemente übertragen wird. Resonator und Führungselemente sind deshalb bewusst akustisch fehlangepasst. Die akustische Impedanz Z ist dabei als das Produkt aus Dichte ρ und Schallgeschwindigkeit v_p

$$Z = \rho v_p$$

definiert.

[0014] Nach Anspruch 8 ist vorgesehen, den piezoelektrischen Aktuator in einem elektrisch betriebenen Rasierapparat als Antrieb der Schneidwerkzeuge einzusetzen. Hierdurch wird der Energieverbrauch und das Gewicht im Vergleich zu Rasierapparaten mit herkömmlichen Elektromotoren deutlich gesenkt.

[0015] Die Ausgestaltungen nach Anspruch 9 und 10 betreffen einen Rasierapparat mit rotierendem Schneidwerkzeug. Durch den Einsatz der raumsparenden piezoelektrischen Aktuatoren ist es möglich, in einem Rasierapparat mit mehreren Rotoren diese mit je einem Antrieb zu versehen. Dadurch können die Rotoren völlig unabhängig voneinander gesteuert werden und mit unterschiedlichen Drehzahlen laufen. Herkömmliche Elektromotoren benötigen so viel Platz, dass speziell bei Rasierapparaten nur Platz für einen Motor vorhanden ist. Drehzahlunterschiede zwischen den gemeinsam angetriebenen Rotoren lassen sich dann höch-

stens durch ein Getriebe verwirklichen, was den Bauaufwand erhöht und keine variablen Drehzahlunterschiede zwischen den Rotoren ermöglicht.

[0016] Ausführungsbeispiele der Erfindung werden nachfolgend an Hand der Figuren näher erläutert. Es zeigen:

[0017] Fig. 1 einen piezoelektrischen Aktuator mit einem piezoelektrischen Resonator, Führungselementen, einer Feder sowie einem anzutreibenden Rotor und

[0018] Fig. 2 eine schematische Draufsicht eines elektrisch betriebenen Rasierapparates mit drei piezoelektrischen Aktuatoren und drei rotierenden Schneidwerkzeugen.

[0019] Fig. 1 zeigt das Prinzip eines piezoelektrischen Aktuators 1, der einen Rotor 2 antreibt. Der Aktuator hat einen länglichen Resonator 3, der zwischen Führungselementen 4, 5 Longitudinalschwingungen ausführen kann. Das eine Ende 6 des Resonators 3 hat einen Berührungspunkt 7 mit der Außenfläche 8 des Rotors 2. Hier findet die Kraftübertragung statt, um der Rotor drehen zu lassen. Am anderen Ende 9 des Resonators stützt sich eine Feder 10 ab, derart dass die Richtung der Kraft der Feder auf den Resonator hauptsächlich gleich der Längsrichtung 11 des Resonators ist. Der Feder stützt sich nur auf den Resonator ab, ohne daran befestigt zu sein. Die Abstützung könnte aber auch an einem anderen Teil des Resonators stattfinden.

[0020] Der Resonator 3 bildet mit dem Rotor 2 einen spitzen Winkel α . Der Winkel α ist der Winkel zwischen der Längsrichtung 11 des Resonators 3 und der Normalen 12 auf die Außenfläche 8 des Rotors durch den Berührungspunkt 7. Der für einen optimalen Wirkungsgrad erforderliche Winkel α kann mittels des Reibungskoeffizienten zwischen piezoelektrischem Resonator 3 und Rotor 2 berechnet werden. Hierzu kann verwiesen werden auf EP 01313130. Um Abnutzungserscheinungen zu berücksichtigen, wird der Winkel α jedoch etwas geringer gewählt als der aus dem Reibungskoeffizient zwischen piezoelektrischem Resonator 3 und Rotor 2 berechnete optimale Winkel α . Dieser Reibungskoeffizient kann durch die Wahl einer anderen Materialschicht 13 erhöht werden, welche auf das Ende 6 des piezoelektrischen Resonator 3 aufgebracht wird. Vorzugsweise ist die Materialschicht auch hart, damit sich für den Kontakt eine hohe Kontaktsteifigkeit ergibt. Bei einer hohen Kontaktsteifigkeit wird nur ein geringer Teil der Piezoschwingungsamplitude dazu benötigt, die Normalkraft zu erzeugen. Der Resonator ist länger frei vom Rotor, hat deshalb eine höhere Güte, bei der gleichen angelegten Spannung eine größere, bei dem gleichen abgegebenen Drehmoment eine höhere Drehzahl. Dazu erhält der Rotor 2 ebenfalls eine Beschichtung oder besteht ganz aus dem harten Material. Die Materialschicht 13 und die Beschichtung des Rotors sind deshalb so aufeinander abzustimmen, dass die Kontaktsteifigkeit groß ist und gleichzeitig der Reibungskoeffizient zwischen diesen beiden Materialien groß ist. Vorzugsweise handelt es sich bei dem harten Material um Al_2O_3 .

[0021] Um dem piezoelektrischen Resonator 3 nur Bewegungen in seiner Schwingungsrichtung zu gestatten, wird dieser von zwei sich schräg gegenüberliegenden Führungselementen 4, 5 geführt. Diese Führungselemente wirken mit Führungsflächen 14, 15 des Resonators 3 zusammen und sind so beschaffen, dass der piezoelektrische Resonator zwischen ihnen ungehindert Longitudinalschwingungen ausführen kann. Dazu bestehen die Führungselemente 4, 5 aus einem Material mit einer geringeren akustischen Impedanz als der piezoelektrische Resonator 3. Damit wird weitestgehend verhindert, dass Energie vom Resonator 3 in die Führungselemente 4, 5 abgegeben wird. Um bei einem längeren piezoelektrischen Resonator 3 eine bessere Führung zu ermöglichen, können auch mehr als die gezeigten zwei Führungselemente vorhanden sein. In Fig. 1 ist außerdem zu se-

hen, dass die Führungselemente so angeordnet sind, dass sich das mit der Führungsfläche 14 des piezoelektrischen Resonators 3 zusammenwirkende Führungselement 4, wobei die Führungsfläche 14 während des Betriebes vom Rotor 4 ausweichen möchte, näher am Rotor 2 befindet als das andere Führungselement 5. Oder anders gesagt: die Führungsfläche 14 des Resonators 3, die mit dem Führungselement 4 zusammenwirkt, bildet mit der durch den Berührungspunkt 7 verlaufenden Tangentialebene 16 an der Außenfläche 8 des Rotors einen Winkel β größer als 90° .

[0022] In der Ruheposition des Resonators 3 liegt die Feder 10 unter einer geringen Vorspannung gegen den Resonator an. Während des Betriebes führt der Resonator Longitudinalschwingungen aus, d. h. er wird abwechselnd länger und kürzer. Während der Periode des Längerwerdens stößt der Berührungspunkt 7 des Resonators gegen die Außenfläche 8 des Rotors 2, was eine Normalkraft N und eine Tangentialkraft T auf den Rotor zur Folge hat. Die Tangentialkraft T bewirkt eine Drehung des Rotors, während die Normalkraft N eine Reaktionskraft auf den Resonator 3 verursacht, die von der Feder 10 und von den Führungselementen 4, 5 aufgenommen wird. Während der Periode des Kürzerwerdens löst sich das Ende 9 des Resonators 3 wegen des großen Resonanzfrequenzunterschiedes zwischen der Feder 10 und dem Resonator 3 wenigstens zeitweise von der Feder 10.

[0023] In Fig. 2 ist ein elektrisch betriebener Rasierapparat 17 mit drei rotierenden Scherköpfen 18 zu sehen. Jeder Scherkopf hat ein Außenschneidelement 19 mit Haareinfangöffnungen 20 und ein Innenschneidelement 21, das gegenüber dem Außenschneidelement 19 antreibbar ist. Das Innenschneidelement 21 hat eine rotierende Welle 2 auf der Meißel 22 angeordnet sind. Diese Welle ist gleichzeitig der in Fig. 1 beschriebene Rotor 2, der von dem piezoelektrischen Aktuator 1 angetrieben wird. Jedes Innenschneidelement 21 wird also direkt von einem Aktuator 1 angetrieben. So kann auf ein Getriebe verzichtet werden. Dies ist besonders sinnvoll, wenn die Schneidelemente 20 mit unterschiedlichen Drehzahlen arbeiten sollen. Die Rotoren können völlig unabhängig voneinander gesteuert werden. Es ist auch möglich, jeden Rotor mit mehr als einem Aktuator anzutreiben.

[0024] Anstatt einen Rotor anzutreiben, könnte ein erfindungsgemäßer piezoelektrischer Aktuator auch für einen oszillierenden Antrieb eines Gerätes verwendet werden, z. B. zum Antrieb eines Schneidelementes eines sog. Vibrationsrasierapparates. Ein Untersetzungsgetriebe wird dabei eventuell notwendig sein.

Patentansprüche

1. Piezoelektrischer Aktuator (1) zum Antrieb eines beweglichen Teils (2) mit einem länglichen piezoelektrischen Resonator (3), welcher dazu vorgesehen ist, Longitudinalschwingungen auszuführen, und auf welchen ein elastisches Mittel (10) einwirkt, dadurch gekennzeichnet,

dass sich das elastische Mittel (10) hauptsächlich in Längsrichtung auf den piezoelektrischen Resonator (3) abstützt und dazu vorgesehen ist, eine Kraft auf den Resonator (3) in Richtung auf das bewegliche Teil (2) auszuüben, wobei die Resonanzfrequenz des elastischen Mittels (10) viel kleiner als die Resonanzfrequenz des piezoelektrischen Resonators (3) ist, und dass der piezoelektrische Resonator (3) senkrecht zu seiner Längsrichtung (11) von wenigstens einem Führungselement (4, 5) geführt wird.

2. Piezoelektrischer Aktuator nach Anspruch 1, da-

- durch gekennzeichnet, dass der piezoelektrische Resonator (3) einen Rotor (2) antreibt, wobei der piezoelektrische Resonator (3) in Schwingungsrichtung einen spitzen Winkel (α) mit einer Normallinie (12), welche senkrecht zu einer Tangentialebene (16) durch einen Berührungspunkt (7) von Rotor (2) und Resonator (3) verläuft, bildet und dieser Winkel (α) so gewählt wird, dass sich der höchstmögliche Wirkungsgrad ergibt. 5
3. Piezoelektrischer Aktuator nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass der piezoelektrische Resonator (3) wenigstens zwei gegenüberliegende und mit den Führungselementen (4, 5) zusammenwirkende Führungsflächen (14, 15) aufweist, wobei sich das Führungselement (4) auf der Führungsfläche (14) des piezoelektrischen Resonators (3), welche mit der Tangentialebene (16) an den Rotor (2) durch den Berührungspunkt (7) von Rotor (2) und Resonator (3) einen Winkel (β) größer als 90° bildet, näher am Rotor (2) befindet als alle weiteren vorhandenen Führungselemente (5), um ein Abheben des piezoelektrischen Resonators (3) vom Rotor (2) zu verhindern. 10 15 20
4. Piezoelektrischer Aktuator nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass der Winkel (α) kleiner als der für den höchsten Wirkungsgrad optimale Winkel gewählt wird. 25
5. Piezoelektrischer Aktuator nach Anspruch 2, dadurch gekennzeichnet, dass der piezoelektrische Resonator (1) am Berührungspunkt mit dem Rotor (4) und der Rotor (4) selbst eine Beschichtung aus einem sehr harten Material, insbesondere Al_2O_3 , aufweist. 30
6. Piezoelektrischer Aktuator nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass der longitudinalschwingende piezoelektrische Resonator (1) ein Mehrschichtresonator ist.
7. Piezoelektrischer Aktuator nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, dass das Material der Führungselemente (4, 5) eine geringere akustische Impedanz aufweist als das Material des piezoelektrischen Resonators (1). 35
8. Elektrisch betriebener Rasierapparat mit wenigstens einem Schneidelement (21), das von wenigstens einem piezoelektrischen Aktuator nach Anspruch 1 angetrieben wird. 40
9. Elektrisch betriebener Rasierapparat nach Anspruch 8, dadurch gekennzeichnet, dass das Schneidelement (21) einen Rotor (2) aufweist, der rotierend von einem Aktuator (1) nach einem der Ansprüche 2 bis 7 antreibbar ist. 45
10. Elektrisch betriebener Rasierapparat nach Anspruch 9, dadurch gekennzeichnet, dass dieser mindestens zwei von Rotoren (2) rotierend antreibbare Schneidelemente (21) aufweist und die Rotoren (2) mit unterschiedlichen Drehzahlen rotieren. 50

Hierzu 1 Seite(n) Zeichnungen

55

60

65

- Leerseite -

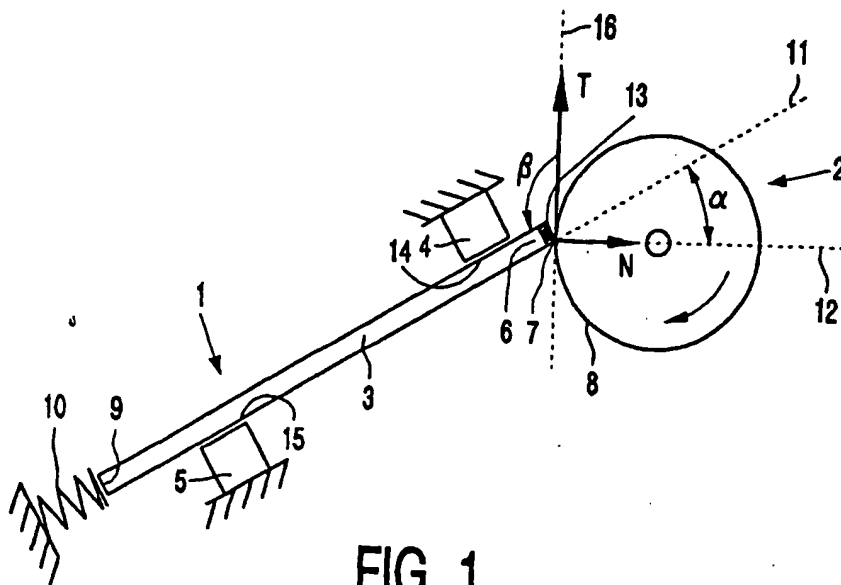


FIG. 1

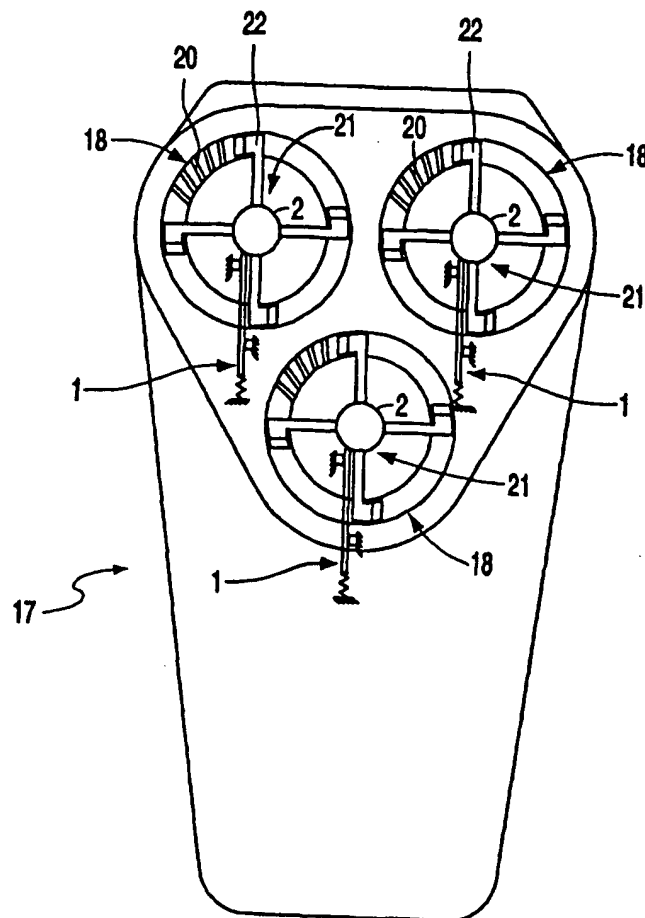


FIG. 2